(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出顧公開番号

特開平4-275057

(43)公開日 平成4年(1992)9月30日

(51) Int.Cl.⁵

識別記号

庁内整理番号

FΙ

技術表示箇所

H 0 2 M

1/08

3 1 1 D 8325-5H

7/06

A 9180-5H

7/48

F 8730-5H

審査請求 有

請求項の数1(全 7 頁)

(21)出願番号

(22)出願日

特願平3-33910

平成3年(1991)2月28日

(71)出願人 000003078

株式会社東芝

神奈川県川崎市幸区堀川町72番地

(72)発明者 田中 茂

東京都府中市東芝町1番地 株式会社東芝

府中工場内

(72)発明者 三浦 和敏

東京都府中市東芝町1番地 株式会社東芝

府中工場内

(74)代理人 弁理士 則近 憲佑

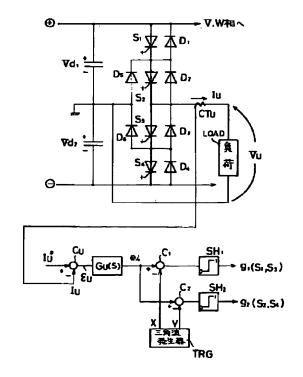
(54) 【発明の名称】 中性点クランプ式電力変換器の制御装置

(57)【要約】

【目的】 本発明は、直列接続された4個の自己消弧素子S1~S4 と、これらの各素子に逆並列接続されるフリーホイリングダイオードD1~D4 と、クランプ用ダイオードD6, D6 とで構成される中性点クランプ式電力変換器において、PWM制御入力信号e1 を急変させた場合に、1つの素子に直流全電圧が加わって素子が破壊されるのを防止したものである。

【構成】 パルス幅変調制御用搬送波信号として、1つは零とプラス側で変化する三角波Xと、もう1つはXと同相で零とマイナス側で変化する三角波Yを発生する三角波発生器TRGと、これらの三角波X及びYと、PWM制御入力信号 e1 とを比較してゲート信号 g1 及び g2 を作る手段を具備し、このゲート信号 g1 及び g2 を用いて電力変換器を制御する。

BEST AVAILABLE COPY



1

【特許請求の範囲】

【請求項1】 直列接続された4個の自己消弧素子 S₁, S₂, S₃, S₄ と、これらの各素子に逆並列接 統されるフリーホイリングダイオードD1, D2, Da, D4 と、クランプ用ダイオードDa, Da とで構 成される中性点クランプ式電力変換器において、パルス 幅変調制御用搬送波として、1つは零とプラス側で変化 する三角波X、もう1つは零とマイナス側で変化する三 角波 Yを発生する手段と、この2つの三角波 X、YとP WM制御入力信号eiとを比較し、

e こ > X のとき、 前記素子S1, S2をオン (S₃, S₄をオフ)

Y≦e゚≦Xのとき、前記素子S₂, S₃をオン (S1, S4 をオフ)

e 、 <Yのとき、 前配素子S3, S4 をオン (S₁, S₂をオフ)

となるようにパルス幅変調制御する手段を具備して成る 中性点クランプ式電力変換器の制御装置。

【発明の詳細な説明】

[発明の目的]

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、交流電力を直流電力に 変換するパルス幅変調制御(PWM制御)コンパータ や、直流電力を交流電力に変換するPWM制御インパー 夕等に適用される3レベルの出力電圧を発生する中性点 クランプ式電力変換器の制御装置に関する。

[0002]

【従来の技術】図5は、中性点クランプ式インパータの 主回路構成図を示す。図は1相分(U相分)を示し、3 る。

【0003】図中、Vai, Vazは直流電源、Si ~Sa は自己消弧素子、D1 ~D4 はフリーホイリングダイオ ード、Ds , De はクランプ用ダイオード、LOADば 負荷である。

【0004】このインパータの出力電圧Vg は、4つの 素子S1~S4 をオン、オフさせることによって、次の ように変化する。ただし、全体の直流電圧をV。とし、 V_{d1} , = V_{d2} = V_{d} /2とする。即ち、

S₁ とS₂ がオンのとき、V₀ =+ V₄ / 2

 S_2 と S_3 がオンのとき、 $V_0 = 0$

S₃ とS₄ がオンのとき、V₀ = - V₄ / 2

となる。この時、素子は2個ずつオンさせなければなら ない。3個同時にオンになると、直流電源を短絡し、過 電流によって素子を破壊してしまう。

【0005】例えば、素子S1~S3にオン信号が入る と、直流電圧 V11を素子 S1 - S2 - S3 - ダイオード D。で短絡し、過大な短絡電流が素子に流れ、素子を壊 してしまう。

【0006】このような直流短絡を防止するため、素子 50 ように1の期間が広げられる。 この結果、gi ´とg

S₁ とS₃ を逆動作させ、素子S₂S₄ を逆動作させて いる。即ち、素子Si がオンのときは素子Si をオフさ せ、秦子S。がオンのときは秦子S」をオフさせてい る。同様に、素子S2 がオンのときは素子S4 をオフさ せ、案子S. がオンのときは、素子Sz をオフさせてい る。図6は、中性点クランプ式インパータの従来のパル ス幅変調制御法を説明するためのタイムチャート図であ る。

【0007】図中、X, YはPWM制御の搬送波信号 10 で、Xは+Euax ~0の間を変化する三角波、YはXの 反転値(または位相が電気角で180°ずれた三角波) である。また、eiはPWM制御入力信号である。入力 信号ei と三角波X、Yとを比較し、索子Si~Siの ゲート信号g1 , g2 を作る。即ち、c1 >Xで、かつ $e_1 > Y o \ge \delta$, $g_1 = 1 \circ \delta$, $S_1 \in A \ge \delta$ させる。 $e_1 \leq X$ 、または $e_1 \leq Y$ のとき、 $g_1 = 0$ で、Siをオフ、Siをオンさせる。ei <Xで、かつ c_1 < Yのとき、 $g_2 = 1$ で、 S_4 をオン、 S_2 をオフ させる。 $e_1 \ge X$ 、または $e_1 \ge Y$ のとき、 $g_2 = 0$ 20 で、S4 をオフ、S2 をオンさせる。

【0008】この結果、出力電圧V。は、図の最下段の ようになる。このように、中性点クランプ式インパータ では、出力電圧 V むとして、3 レベル (+ V a / 2, 0, - V。 / 2) の電圧が得られ、高調波成分の少ない 電圧波形となる。電動機負荷の場合は、電流の脈動は小 さくなり、トルクリップルも低減できる利点がある。

【発明が解決しようとする課題】しかし、従来の中性点 クランプ式インバータの制御装置には、次のような問題 相出カインパータの場合、V, W, 相も同様に構成され 30 点がある。図7は、図6と同様に従来のPWM制御方法 を説明するためのタイムチャート図を示すもので、入力 信号e、が急激に変化した場合の動作を表す。

> 【0010】e」がa点で、正から負に急変すると、ゲ **一ト信号g』は「1」から「0」に、ゲート信号g』は** 「0」から「1」に変化する。このゲート信号に従っ て、素子S1~S4 が瞬時にオン、オフできれば、出力 電圧V₂ は図示のようになり、何の問題も発生しない。

【0011】しかし、大容量のインパータでは、自己消 呱索子としてGTO(ゲートターンオフサイリスタ)な 40 どが使われ、ターンオフ時の過電圧を抑制するためスナ バ回路が設置される。

【0012】このスナパ回路のコンデンサの電圧を初期 化する(放電させる)ため、GTOをオンさせた時、一 定時間(最小オン時間:例えば100マイクロ秒程度) オン状態を維持しなければならない。

【0013】図8は、図7のa点付近のゲート信号の動 作を拡大したものでゲート信号g1=1の幅が最小オン 時間 Δ tより狭くなった場合を示す。素子 S_1 の最小オ ン時間∆tを確保するため、ゲート信号gi はgi ´の (3)

2 とが期間δだけ重なり、素子S1 がオン、S2 がオ フ、S。がオフ、S。がオンとなる。

【0014】図5の主回路において、出力電流1。が図 の矢印の向に流れている場合、ダイオードD3、D4が 導通し、かつ素子S1 にオン信号が来ているので、素子 S_2 に直流全電圧 $V_4 = V_{41} + V_{42}$ が印加される。逆 に、出力電流 I v が図の矢印と反対方向にながれている 場合は、ダイオードD1、D2が導通し、S4にオン信 号が入っているので、素子S: に全電圧V。が印加され る。中性点クランプ式インパータでは、各素子(各アー 10 ム)の耐圧は直流電圧V。の半分が印加されるものとし て設計されており、全電圧が印加された場合、過電圧に より素子破壊に至ってしまう。

【0015】図7は入力信号c:が大きく急激に変化し た場合を例にとって説明したが、三角波XとYが交差す る点(b点)では入力信号e,が正負に少しでも変化す ると、上記問題点が発生する。

【0016】このように従来の中性点クランプ式インバ ータの PWM制御装置では、入力信号 e: の急変に対し て弱く、特に三角波XとYが交差する点付近では頻繁に 20 素子破壊の危険にさらされることになる。

【0017】本発明は、以上の問題点に鑑みてなされた もので、PWM制御の入力信号eiが急激に変化しても 1つの素子に直流全電圧が印加されることのないような 中性点クランプ式電力変換器の制御装置を提供すること を目的とする。

[発明の構成]

[0018]

【課題を解決するための手段】前記目的を達成するため に本発明は、直列接続された4個の自己消弧素子S1, Sa, Sa, Sa と、これらの各素子に逆並列接続され るフリーホイリングダイオードD1, D2, D3, D4 と、クランプ用ダイオードDs, De とで構成される中 性点クランプ式電力変換器において、パルス幅変調制御 用搬送波として、1つは零とプラス側で変化する三角波 X、もう1つは零とマイナス側で変化する三角波Yを発 生する手段と、この2つの三角波X, YとPWM制御人 カ信号e:とを比較し、

eı >Xのとき、 前記素子S1,S2をオン (S₃, S₄をオフ)

Y≦e: ≦Xのとき、前記素子Sz, Sz をオン (S1, S4 をオフ)

eı くYのとき、 前記素子Sョ,Sょをオン (S1, S2 をオフ)となるようにパルス幅変調制御す る手段を具備したことを特徴とするものである。

[0019]

【作用】本発明は、PWM制御の搬送波として、1つは 0~+Exax の間で変化する三角波X、もう1つは三角 波Xと同位相で0~-Enaxの間で変化する三角波Yを 用い、この2つの三角波X,Yと入力信号e。とを比較 50 送波Xと同相になっている。即ち、X = + E u x のと

して中性点クランプ式電力変換器を構成する素子Si, Sz, Sz, Sz のゲート信号を作っている。即ち、 秦子S1, S2 をオン(S3, S eı>Xのとき、 4 をオフ)

Y≦e: ≦Xのとき、素子Sz, Sz をオン(Si, S 4 をオフ)

e」くYのとき、 素子S3, S1をオン(S1, S 2 をオフ)

となるようにパルス幅変調制御する。

【0020】これにより、三角波XとYは常にEнлх だ けの電圧差を有し、この電圧差以内に入力信号eiが変 化しても、e: >Xからe: <Yの状態に、あるいはe : <Yからe:>Xの状態にモードが直接変化すること はなくなり、素子の最小オン時間を考慮しても、素子S 1 オンで素子S2 がオフ或いは素子S2 がオンで素子S 。がオフとなるモードが発生しなくなる。従って、素子 S2 あるいは素子S2 に直流全電圧が印加されることが なくなり、従来の問題点を解決することができる。

[0021]

【実施例】図1は、本発明の中性点クランプ式インパー 夕の制御装置を説明するための主回路構成図および制御 装置のプロック図の一実施例を示す。

【0022】図中、Vai, Vaiは直流電源、Si, S₂ , S₃ , S₄ は自己消弧素子、D₁ D₂ , D₃ , D ▲ はフリーホイリングダイオード、Ds , Ds はクラン プ用ダイオード、LOADは負荷、CT』は電流検出器 である。又、制御回路として、比較器Cu, Ci, C2、電流制御補償回路Go(s)、三角波発生器TR G、シュミット回路SH1, SH2 が設けられている。 30 この図は1相分(U相分)のみを示しているが、3相負 荷の場合、他の2相(V相, W相)も同様に構成され

【0023】U相の負荷電流Iuを電流検出器CTuに より検出し、電流制御回路の比較器C。に入力する。比 較器 Cu は電流指令値 Iu *と電流検出値 Iu とを比較 し、偏差 $\epsilon U = I v$ ・- I v を求める。当該偏差 ϵU を 次の制御補償回路Gu(s)で増幅し、PWM制御の人力 信号e」とする。

【0024】三角波発生器TRGは2つの三角波X,Y を発生し、比較器C1, C2に入力する。比較器C1は 三角波Xと前記入力信号eょを比較しシュミット回路S H1を介して素子素子S1 とS3 のゲート信号g1 を作 る。又、比較器C』は三角波Yと前記入力信号e』を比 較し、シュミット回路SH2を介して素子素子S2とS 4 のゲート信号g2 を作る。図2は、本発明の動作を説 明するためのタイムチャート図である。

【0025】PWM制御の搬送波Xは0~+Exax の間 で変化する一定周波数の三角波である。又、搬送波Yは 0~- Enar の間で変化する一定周波数の三角波で、搬

き、Y=0となり、X=0 のとき、Y=-Enai となる。故に、b1 点 (X=0) からb2 点 (Y=-E wax)まで、電圧差としてEwaxの差がある。PWM制 御入力信号e1 と前記三角波X, Yとを比較し、ゲート 信号g1 及びg2 を作る。即ち、

- $e_1 > X の とき、 <math>g_1 = 1$ で、素子 S_1 をオン(素子 S3 をオフ)
- e: ≦Xのとき、g: =0で、素子S: をオフ (素子S **』をオン)**
- e_1 <Yのとき、 $g_2=1$ で、素子S₄ をオン(素子S 10 WM制御動作を説明する。 2 をオフ)
- e₁ ≧Yのとき、g₂ = 0 で、素子S₄ をオフ (素子S 2 をオン)

とする。このとき、インバータの出力電圧Vuは、次の ように変化する。但し、全体の直流電圧をV』とし、V $a_1 = V_{a_2} = V_a / 2 とする。即ち、$

素子S1 とS2 がオンのとき、V□ =+ V4 /2

素子S₂ とS₃ がオンのとき、 $V_{U} = 0$

素子S₃ とS₄ がオンのとき、 $V_{U} = -V_{d} / 2$

となり、3レベルの出力電圧となる。その平均値Vuは 20 上記入力信号e」に比例位した値どなる。

【0026】今、 a 点で入力信号 e 、が急変した場合を 考える。ゲート信号g1 の幅が素子S1 の最小オン時間 Δ t より短くなるが、当該最小オン時間 Δ t を確保する ため破線で示す信号gi となる。しかし入力信号ei の変化がEmax より小さい場合、ei は三角波Yとa点 で交差することなく、ゲート信号g2は「0」の状態を ことはなく、素子S1がオンのときは素子S2も必ずオン となっている。同様に、素子S4がオンのときは素子S30 3 も必ずオン状態を保っている。

【0027】これを言い代えると、素子S2がオフのと き素子S: もオフとなっており、図1の出力電流 I 。が 矢印の向きに流れている場合、ダイオードDa, Daが 導通し、全電圧V。が素子S1とS2の直列回路に印加 されるが、両者ともオフなので、各案子にはV。/2の 電圧が印加される。同様に、素子S。がオフのときは素 子S。もオフとなっており、やはり各素子にはV。/2 以上の電圧は印加されない。

【0028】即ち、従来のPWM制御装置によると、入 40 カ信号 e i が零点付近で変動すると、4つの素子S1~ S。のうち、内側の素子S2かS3のいずれかに直流全 電圧V』が印加される危険があったが、本発明によれば その危険を除去できる。

【0029】以上はU相分のインパータについて説明し たが、V相、W相も同様に制御され、従来の問題点は解 決される。又、3相3線式の負荷にも同様に適用できる ことは言うまでもない。尚、搬送波X, Yの周波数は一 定として説明したが、両者の位相が一致していれば、周 波数を可変しても同様に適用できることは言うまでもな 50 ため、ハードウェアの制御プロック図として表したが、

【0030】図3は単相フルブリッジ結線の中性点クラ ンプ式インパータの主回路構成を示すもので、図4はそ のインパータに本発明を適用したときのタイムチャート 図を示す。

【0031】図中、Vai, Vaiは直流電源、Si ~Ss は自己消弧素子、D1~Daはフリーホイリングダイオ ード、Ds ~D12 はクランプ用ダイオード、LOADは 負荷である。以下、図4を用いて図3のインバータのP

【0032】PWM制御の搬送波X1, X2 は0~+E ■AI の間で変化する一定周波数の三角波で、X2 はX1 に対して位相が180°ずれている。又、搬送波Y1, Y2は0~-Exax の間で変化する一定周波数の三角波 で、それぞれX1,X2と同相になっている。素子S1 とS』のゲート信号giは入力信号eiと三角波Xiと を比較することによって求められる。即ち、

- $c_1 > X_1$ のとき、 $g_1 = 1$ で、案子 S_1 をオン(案子 Saをオフ)
- $e_1 \leq X_1$ のとき、 $g_1 = 0$ で、素子 S_1 をオフ(素子 Strain Butter S₃ をオン) となる。又、入力信号ei と三角波Y: とを比較するこ とにより、素子S: 及びS4 のゲート信号g: が得られ
 - $e_1 < Y_1$ のとき、 $g_2 = 1$ で、素子 S_4 をオン(素子 S₂をオフ)
 - $e_1 \ge Y_1$ のとき、 $g_2 = 0$ で、素子 S_1 をオフ(素子 S₂をオン)
- となる。同様に、入力信号e」と三角波X2 , Y2 を比 較することにより、素子S。~S。のゲート信号g3, g、が得られる。即ち、
 - e: >X: のとき、g: =1で、素子S8 をオン(素子 S。をオフ)
 - $e_1 \leq X_2$ のとき、 $g_3 = 0$ で、素子S8 をオフ(素子 S。をオン)
 - e: <Y2 のとき、g4 = 1 で、素子S5 をオン (素子) S₇をオフ)
 - e, ≧Y2 のとき、g4 = 0で、素子S5 をオフ(素子 S, をオン)
- となる。この結果、図3のA点の電圧VaおよびB点の 電圧V』は図4に示すようになり、負荷LOADに印加 される電圧V。はの平均値は前記PWM制御入力信号e 1 に比例した値となる。

【0033】入力信号e」が急変してもその変動幅がE **MAI** より小さければ、図2で説明したときと同様の効果 が得られる。もちろん、入力信号の変動幅がExax より 大きくなっても、それが緩やかに変化するのであれば何 の問題も発生しない。

【0034】尚、図1の制御回路は説明を分り易くする

マイクロコンピュータ等を用いて本発明をソフトウェア による演算で行なうことができることは言うまでもな

い。 【0035】以上は直流電力を交流電力に変換するイン

【0035】以上は直流電力を交流電力に変換するインパータについて説明したが、交流電力を直流電力に変換するコンパータについても同様に適用することができることは言うまでもない。

[0036]

【発明の効果】以上説明のように、本発明の中性点クランプ式電力変換器の制御装置によれば、PWM制御の入 10 力信号が急変してもその変化の幅が許容値以内であれば、1つの素子に直流全電圧が印加されるようなモードを避けることができ、素子破壊の危険をなくすることが可能となる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の中性点クランプ式電力変換器の制御装置の一実施例を示す主回路構成図と制御装置のプロック図。

【図2】本発明の動作を説明するためのタイムチャート 図

【図3】本発明が適用できる中性点クランプ式電力変換

器の他の実施例を示す主回路構成図。

【図4】 [図3] に示す木中性点クランプ式電力変換器 に本発明を適用した場合の動作を説明するためのタイム チャート図。

【図5】本発明が適用される中性点クランプ式電力変換器の主回路構成図。

【図 6】 従来の中性点クランプ式電力変換器の制御装置 の動作を説明するためのタイムチャート図。

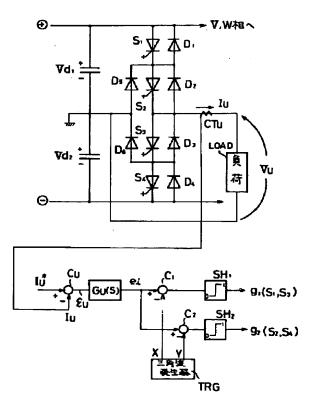
【図7】従来の中性点クランプ式電力変換器の制御装置 のにおいて、PWM制御入力信号を急変させた場合の動作 を説明するためのタイムチャート図。

【図8】従来の中性点クランプ式電力変換器の制御装置の動作を説明するための [図7] のタイムチャート図の一部を拡大した図。

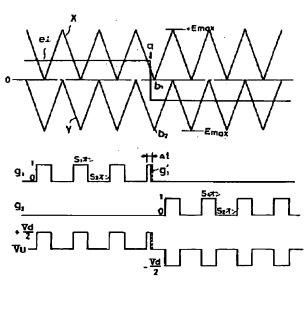
【符号の説明】

V41, V42…直流電源、S1~S4…自己消弧素子、D1~D4…フリーホイリングダイオード、D6, D6 … クランプ用ダイオード、LOAD…負荷、CT0…電流検出器、C0, C1, C2 …比較器、G0(s)…電流制の御補償回路、TRG…三角波発生器、SH1, SH2 … シュミット回路。

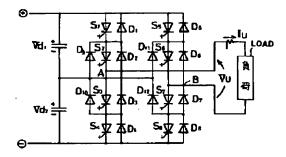
【図1】



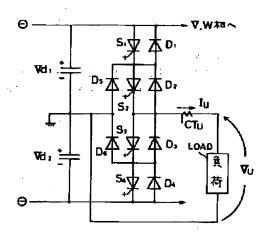
【図2】



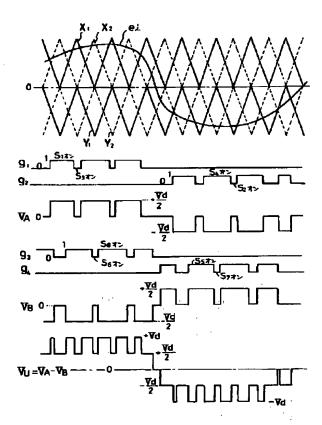
[図3]



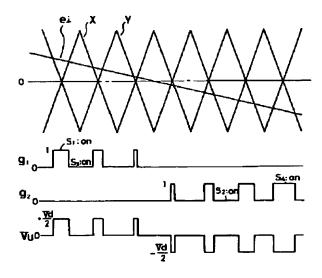
【図5】



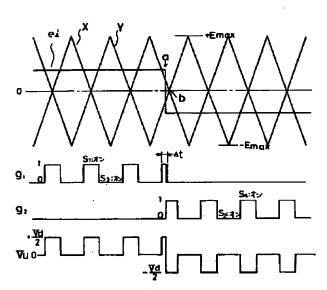
[図4]



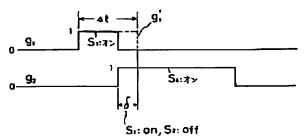
【図6】







[図8]



This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning Operations and is not part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

BLACK BORDERS

IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES

FADED TEXT OR DRAWING

BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING

SKEWED/SLANTED IMAGES

COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS

GRAY SCALE DOCUMENTS

LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT

REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

☐ OTHER: ___

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.